T S1/5/1

1/5/1

DIALOG(R)File 351:Derwent WPI

(c) 2003 Thomson Derwent. All rts. reserv.

011606039 \*\*Image available\*\* WPI Acc No: 1998-023167/199803

XRPX Acc No: N98-017709

Zoom lens with rear focussing for video camera - includes positive lens provided in third lens group on image surface side having strong refraction surface when compared to that of object side lens

Patent Assignee: CANON KK (CANO )
Inventor: HORIUCHI A; MUKAIYA H

Number of Countries: 002 Number of Patents: 003

Patent Family:

Patent No Kind Date Applicat No Kind Date Week JP 9281391 Α 19971031 JP 9686618 A 19960409 199803 B US 6178049 B1 20010123 US 97831730 Α 19970401 200107 US 99227343 A 19990108 US 6226130 B1 20010501 US 97831730 19970401 200126 Α

Priority Applications (No Type Date): JP 9686618 A 19960409; JP 9686616 A 19960409; JP 96143685 A 19960514

Patent Details:

Patent No Kind Lan Pg Main IPC Filing Notes

JP 9281391 A 25 G02B-015/16

US 6178049 B1 G02B-015/14 Div ex application US 97831730

US 6226130 B1 G02B-015/14

Abstract (Basic): JP 9281391 A

The zoom lens has four lens group arranged sequentially along an optical path. A first, second and fourth lens groups (L1,L2,L4) have a positive refractivity from the object side. A third lens group (L3) have a negative refractivity. The second and fourth lens group are adjusted while focussing and by moving the fourth lens group, the object is zoomed.

The third lens group has a positive lens on the image surface side which has a strong refraction surface when compared to the object side lens.

ADVANTAGE - Provides small and efficient lens for zooming. Provides long backing focus. Enables to arrange colour decomposition prisms.

Dwg.1/19

Title Terms: ZOOM; LENS; REAR; FOCUS; VIDEO; CAMERA; POSITIVE; LENS; THIRD; LENS; GROUP; IMAGE; SURFACE; SIDE; STRONG; REFRACT; SURFACE; COMPARE; OBJECT; SIDE; LENS

Derwent Class: P81; W04

International Patent Class (Main): G02B-015/14; G02B-015/16

International Patent Class (Additional): G02B-013/18

File Segment: EPI; EngPI

?

# (19)日本国特許庁 (JP) (12) 公開特許公報 (A)

# (11)特許出願公開番号

# 特開平9-281391

(43)公開日 平成9年(1997)10月31日

(51) Int.Cl.8

識別記号

庁内整理番号

FΙ

技術表示箇所

G02B 15/16 13/18

G 0 2 B 15/16 13/18

審査請求 未請求 請求項の数4 OL (全 25 頁)

(21)出願番号

特願平8-86618

(22)出願日

平成8年(1996)4月9日

(71) 出願人 000001007

キヤノン株式会社

東京都大田区下丸子3丁目30番2号

(72)発明者 堀内 昭永

東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ

ン株式会社内

(72)発明者 向谷 仁志

東京都大田区下丸子3丁目30番2号キヤノ

ン株式会社内

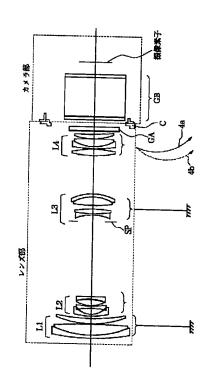
(74)代理人 弁理士 丸島 儀一

# (54) 【発明の名称】 リアフォーカス式のズームレンズ

# (57)【要約】

【課題】 色分解プリズム等の配置を可能とするバック フォーカスの長いリアフォーカス式のズームレンズを提 供すること。

【解決手段】 物体側より順に、正、負、正、正の第1  $\sim$ 4 群構成で第2、第4レンズ群を移動させてズーミン グを行い、第4レンズ群を移動させてフォーカシングを 行うズームレンズで第3レンズ群を順に負、正のレトロ フォーカスタイプとし、主点を後方に配置してバックフ ォーカスを確保した。



# 【特許請求の範囲】

【請求項1】 物体側より順に、正の屈折力を有する第 1レンズ群、負の屈折力を有する第2レンズ群、正の屈 折力を有する第3レンズ群、正の屈折力を有する第4レ ンズ群を有し、

前記第2レンズ群と前記第4レンズ群を移動させてズーミングを行い前記第4レンズ群を移動させてフォーカスを行うリアフォーカス式ズームレンズであって、前記第3レンズ群は、最も像面側に正レンズを有し、該正レンズの像面側のレンズ面は物体側に比べて強い屈折面を有することを特徴とするリアフォーカス式ズームレンズ。【請求項2】 広角端無限遠物体における該ズームレンズの最終面から像面までの距離を空気に換算した時の長さをBF、広角端における全系の焦点距離とFナンバー、半画角を各々fω、Fnω、ωとおいたとき【外1】

8.  $1 < B F \times \sqrt{F_{NW}} / (f_{\overline{W}} \times t \ a \ n \ \omega) < 1 \ 3$ . 3

なる条件式を満足することを特徴とする請求項1リアフォーカス式のズームレンズ。

【請求項3】 前記正レンズの物体側と像面側の曲率半径を各々 $R_{31r}$  、 $R_{32r}$  とし、前記正レンズ、そして前記第3レンズ群の焦点距離を各々 $f_{31}$ 、 $f_{3}$ とした時  $1.0<\mid R_{31r} \mid <5.0$ 

1.  $5 < f_3 / f_{32} < 5.0$ 

なる条件式を満足することを特徴とする請求項1のリアフォーカス式ズームレンズ。

【請求項4】 前記第3レンズ群の正レンズは正屈折力 レンズと負屈折力レンズとの接合レンズであることを特 徴とする請求項1のリアフォーカス式のズームレンズ。

# 【発明の詳細な説明】

# [0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、リアフォーカス式のズームレンズに関し、特にレンズとCCDとの間に色分解プリズムが入るような長いバックフォーカスを確保しつつ、高変倍比でしかも前玉径が小さく、大口径なリアフォーカス式のズームレンズに関する。

# [0002]

【従来の技術】最近、ホームビデオカメラ等の小型軽量 化に伴い、撮像用ズームレンズの小型化にもめざましい 進歩が見られ、特に全長の短縮化や前玉径の小型化、構 成の簡略化に力が注がれている。

【0003】これらの目的を達成するひとつの手段として、物体側の第1レンズ群以外のレンズ群を移動させてフォーカスを行う、所謂リアフォーカス式のズームレンズが知られている。

【0004】一般にリアフォーカス式のズームレンズは、第1レンズ群を移動させてフォーカスを行うズームレンズに比べて、第1レンズ群の有効径が小さくなり、レンズ系全体の小型化が容易になる。又近接撮影、特に

極近接撮影が可能となり、更に比較的小型軽量のレンズ 群を移動させているので、レンズ群の駆動力が小さくて すみ迅速な焦点合わせができる。

【0005】この様なリアフォーカス式のズームレンズとして例えば、特開昭62-206516号公報、特開昭62-24213 号公報等では物体側より順に正の第1レンズ群、負の第2レンズ群、正の第3レンズ群、正の第4レンズ群を有し、第2レンズ群を移動させて変倍を行い、第4レンズ群で変倍に伴う像面変動を補正すると共に、フォーカシングを行うズームレンズを開示している。

【0006】また、特開平4-43311号公報、特開平4-153615号公報、特開平5-19165号公報、特開平5-27167号公報、および特開平5-60973号公報では、第4レンズ群を凸レンズ1枚または、凸レンズ2枚で構成された例が開示されている。また、特開平5-60974号公報では第4レンズ群が凹凸の2枚で構成されたズームレンズが開示されている。【0007】更に、特開昭55-62419号公報、特開昭62-24213号公報、特開昭62-24213号公報、特開昭62-24213号公報、特開昭62-24213号公報、特開昭62-215225号公報、特開昭56-114920号公報、特開平3-200113号公報、特開平4-242707号公報、特開平4-343313号公報、特開平5-297275号公報等の公報ではその実施例中に第3群、第4群がそれぞれが、正レンズ、負レンズの2枚構成でなることを開示している。

【0008】また、ビデオデッキの高性能化(デジタル化)に伴いビデオカメラの高画質化が進んできている。その1つの方法として色分解光学系による画像の分解により高画質を達成している。そして、それに適したレンズとして、特開平5-72474号公報、特開平6-51199号公報、特開平6-337353号公報、特開平6-347697号公報、特開平7-199069号公報、特開平7-270684号公報等の公報がある。【0009】

【発明が解決しようとしている課題】以上述べたように、一般にズームレンズにおいて、前玉径・全系の小型化を達成するには、第1レンズ群による距離合わせよりも、所謂リアフォーカス方式の方が適している。

【0010】しかしながら、特開平4-026811号公報および特開平4-88309号公報では、その構成において色分解プリズムを配置するのが困難であった。【0011】また、特開平4-43311号公報、特開平4-153615号公報、特開平5-19165号公報、特開平5-27167号公報、および特開平5-60973号公報で開示されているこれらのズームレンズではズーム比が6倍から8倍程度でありこれ以上の高倍ズームレンズになると色収差の変倍による変動が大きくなりすぎて補正しきれず充分な光学性能を発揮させることは困難であった。また、特開平5-60974号公報

で開示されている例でも、ズーム比が8倍クラスとやは り充分な高倍化が達成されていなかった。

【0012】更に、特開昭55-62419号公報、特 開昭56-114920号公報、特開平3-20011 3号公報で開示されている例では、第1群または、第3 群も変倍に伴って移動するため鏡筒構造が複雑になり小 型化を達成するためには不向きであった。また、特開平 4-242707号公報及び特開平4-343313号 公報、特開平5-297275号公報に開示されている 例では第3群が大きな空気間隔を持つ構成となってお り、さらに第3群中の負レンズの屈折力が弱いため高変 倍ズームレンズに適用するためには第3群で発生する色 収差を充分に補正できるタイプとはならない。更には、 特開平5-297275号公報で提案されている例では 第3群中の凹メニスカスレンズが像面側に強い凹面を向 けた構成となっているためテレフォト化には有効である が凸レンズで発生した高次のフレアー成分を凹レンズで 受けるには不向きな構成であるため大口径、高変倍ズー ムレンズには不利なタイプである。

【0013】また、特開平5-72474号公報、特開平6-51199号公報、特開平6-337353号公報、特開平6-347697号公報、特開平7-199069号公報、特開平7-270684号公報等の公報で開示されている例でも、その実施例はいずれもズーム比が10~12倍程度とやはり充分な高倍化が達成されていなかった。

【0014】本発明の目的は、上記従来例の欠点を改善し、特に本出願人提案の特開平7-270684号公報の改良に関し、色分解用プリズム等の光学素子やズームレンズ部の保護を目的とした光学素子が入るバックフォーカス空間を充分に確保し、全ズーム域・全物体距離にわたって良好な光学性能を維持しつつ大口径で16倍程度の高変倍を図ったリアフォーカス式のズームレンズを提供し、合わせて該ズームレンズの着脱可能なビデオカメラを提供することを目的とする。

# [0015]

【課題を解決するための手段】本発明はかかる目的のもとで、物体側より順に、正の屈折力を有する第1レンズ群、負の屈折力を有する第2レンズ群、正の屈折力を有する第3レンズ群、正の屈折力を有する第4レンズ群を有し、前記第2レンズ群と前記第4レンズ群を移動させてズーミングを行い、前記第4レンズ群を移動させてブォーカスを行うリアフォーカス式ズームレンズであって、前記第3レンズ群は、最も像面側に正レンズを有し、該正レンズの像面側のレンズ面は物体側に比べて強い屈折面を有することを特徴としている。

【0016】すなわち、第3群にて発散された光束を略アフォーカルとするための第3レンズ群の後方に正レンズを配置し、又、この形状を特定することでレトロタイプに近づけ、第3レンズ群の主点位置を第2レンズ群か

ら遠ざけるように配置することにより第2レンズ群と該第3レンズ群との主点間隔をより開き第3レンズ群に入射する軸上光線高さをより高くする。従って全系の焦点距離を所定量とするための第4群の焦点距離を長くすることができワーキングディスタンスとしてのバックフォーカスを長くするものである。つまり第3レンズ群をでる光束が略アフォーカルであるためバックフォーカスの長さは主点系で計算するとほぼ第4レンズ群の焦点距離と同じとなる。従って全系の焦点距離を固定して第4レンズ群の焦点距離を長くするためには図19で示される如く第3レンズ群での軸上光高されを高くしてやれば良いことが分かる。

【0017】又、前記正レンズの物体側と像面側の曲率 半径を各々 $R_{31r}$  、 $R_{32r}$  とし、前記正レンズ、そして 前記第3レンズ群の焦点距離を各々 $f_{31}$ 、 $f_3$  とした時  $1.0< \mid R_{31r} \mid R_{32r} \mid < 5.0$ 

1.  $5 < f_3 / f_{32} < 5.0$ 

なる条件式を満足させて、バックフォーカスを確保する とともに良好な収差補正を行っている。

【0018】特に前記第3レンズ群の正レンズは正屈折 カレンズと負屈折力レンズとの接合レンズであることが 望ましい。

# [0019]

【発明の実施の形態】次に、本発明の実施例を用いて具体的に説明する。

【0020】図1~図9は本発明のリアフォーカス式のズームレンズの後述する数値実施例1~9のレンズ断面図、図10~図18は各実施例の諸収差図を各々示す。各収差図においてAは広角端における収差図、Bは中間における収差図、Cは望遠端における報差図を示す。【0021】図中L1は正の屈折力の第1レンズ群、L2は負の屈折力の第2レンズ群、L3は正の屈折力の第4レンズ群である。SPは開口絞りであり、第3レンズ群L3の直前に配置している。GAは、ズームレンズの保護を目的とした保護ガラスであり、GBは色分解プリズムやCCDのフェースプレートやローパスフィルター等のガラスブロックである。L1からGAまでがズームレンズ部であり、マウント部材Cを介してカメラ本体に着装されている。したがってGB以降像面側はカメラ本体に含まれる。

【0022】本実施例では広角端から望遠端への変倍に際して矢印のように第2レンズ群を像面側へ移動させると共に、変倍に伴う像面変動を第4レンズ群を移動させて補正している。又、第4レンズ群を光軸上移動させてフォーカスを行うリアフォーカス式を採用している。特に図1の曲線4a、4bに示すように広角端から望遠端への変倍に際して物体側へ凸状の軌跡を有するように移動させている。これにより第3レンズ群と第4レンズ群との空間の有効利用を図りレンズ全長の短縮化を効果的に達成している。同図に示す第4レンズ群の実線の曲線

4 a と 点線の 曲線 4 b は各々無限遠距離物体と近距離物体にフォーカスしているときの 広角端から望遠端への変倍に伴う際の像面変動を補正する為の移動軌跡を示している。 尚、第1レンズ群と第3レンズ群は変倍及びフォーカスの際固定である。

【0023】数値実施例1~3、9においては、第3レンズ群は、負、正からなる負の屈折力の接合レンズと、正、負からなる正の屈折力の接合レンズで構成され全体としてレトロタイプの正レンズ群を構成している。そして、負の屈折力の接合レンズは、物体側のレンズ面が物体側に凹面を向けている。こうして、第3レンズ群の主点位置を第2レンズ群から遠ざける役割を与えバックフォーカスを長くすることに貢献している。特に像側に比べて物体側に強い負のパワー(曲率半径が短い)を与えて主点位置をより後方に位置させている。

【0024】一方、前記正の屈折力の接合レンズは、像面側のレンズ面が該接合レンズの物体側の面に比べ強い屈折面(曲率半径が短い)を有し、この接合レンズも同様に第3レンズ群の主点位置を第2レンズ群から遠ざける役割を担っており、第4レンズ群の焦点距離を長くし、従ってバックフォーカスを長くすることに貢献している。

【0025】同様に、数値実施例4~8においては、第 3レンズ群は負の単レンズと、正の単レンズで構成され、全体としてレトロタイプの正レンズ群を構成してい る。さらに前記負の単レンズは物体側の面が強い凹面であり第3レンズ群の主点位置を第2レンズ群から遠ざける役割を担っており、第4レンズ群の焦点距離を長くし従ってバックフォーカスを長くすることに貢献している。

【0026】一方前記正の単レンズは、像面側の面が物体側の面に比べ強い屈折面(曲率半径が短い)を有し第 3レンズ群の主点位置を第2レンズ群から遠ざける役割 を担っており、第4レンズ群の焦点距離を長くし従って バックフォーカスを長くすることに貢献している。

【0027】このように、本実施例では、第3レンズ群の最も像面側に正レンズ配置し、この正レンズの像側レンズ面を像面側に凸面として主点位置を後方に配置し、後方に色分解プリズムを配置できる程のバックフォーカスを確保している。

【0028】以上の構成で、バックフォーカスを十分確保し、高い変倍比を持ったズームレンズを提供することができるが更に好ましくは、下記の条件式のいづれかを満足させる事が望ましい。

【0029】(i) 広角端の無限遠物体における該レンズの最終面から像面までの距離を空気に換算した時の長さをBF、広角端における全系の焦点距離と開放Fナンバー、半画角を各々 $f_W$ 、 $F_{NW}$ 、 $\omega$ とした時、

[0030]

【外2】

8.  $1 < BF \times \sqrt{F_{NW}} / (f_{W} \times t an \omega) < 13.3$  ... (1)

なる条件式である。

【0031】下限値を越えてFナンバーを明るくすると 高次の球面収差、コマ収差が発生し、補正するのが困難 になる。

【0032】上限値を越えて、Fナンバーが暗くなると 軸上光線束が細くなり、これにより、該レンズの最終面 と像面との間に配置される色分解プリズムを小型化する

1. 
$$0 < |R_{31r}/R_{32r}| < 5.0$$
  
1.  $5 < f_3/f_{32} < 5.0$ 

なる条件式を満足することである。

【0034】条件式(2)、(3)ともに第3レンズ群の最も像面側の面の曲率を制限するためのもので、下限を越えると正レンズの像面の曲率並びに焦点距離がゆるくなり本発明の目的であるバックフォーカスを充分に長く保つことが困難となり、上限を越えると第3レンズ群を射出しフォーカス機能を有する第4レンズ群に入射する際に発生する高次の球面収差を補正することが困難と

0. 
$$66 < L/(f_t \cdot tan\omega) < 1.17$$
  
4.  $00 < f_4/f_w < 7.00$ 

$$0.10 < D/f_t < 0.30$$

なる条件である。

【0036】条件式(4)は第2レンズ群の変倍のための移動空間とズーム比の関係を最適化するもので、上限

ことが可能になる。すなわち、バックフォーカスを長く する必要がないにもかかわらず、長くしなければなら ず、該レンズ全長の長大化をまねく。

【0033】(ii)又、前記第3レンズ群の最も像面側の正レンズの物体側と像面側のレンズ面の曲率半径を各 $^{4}$ R $_{31r}$ , R $_{32r}$ , 該正レンズそして前記第3レンズ群の焦点距離を各 $^{4}$ R $_{32}$ , f $_{3}$  とした時、

なって高性能化を達成できなくなる。

【0035】 (iii) 又、第1レンズ群から第2レンズ群、そして第2レンズ群から第3レンズ群までので空気間隔の和をL、広角端における半画角を $\omega$ 、広角端、望遠端そして前記第4レンズ群の焦点距離を各 $\alpha$ 、 $f_u$ ,  $f_t$ ,  $f_4$ , 望遠端での無限遠物体に対する前記第3レンズ群と第4レンズ群の空気間隔をDとした時、

... (6)

値を超えると変倍に対する移動のための空間が広すぎ全 長の長大化をまねき、下限値を超えると第2レンズ群の 変倍負担量を稼ぐため負の屈折力を強くせねば成らなく なり、像面湾曲を示す負のペッツバール和が増大し好ま しくない。

【0037】条件式(5)はバックフォーカスの長さを 最適化するもので上限値を超えるとバックフォーカスが 必要以上に長くなり全長の長大化をまねき、下限値を超 えると充分に長いバックフォーカスを確保することが困 難となる。

【0038】条件式(6)はフォーカスのための第4群の移動可能な空間と望遠端の焦点距離の関係を最適化す

$$-0.60 < R_{31f} / f_3 < -0.10$$
  
 $0.30 < R_{31} f / f_{31} < 0.90$ 

なる条件である。

【0040】条件式(7)、(8)ともに第3群の最も物体側の面の曲率を制限するためのもので、上限を超えると負レンズの曲率並びに焦点距離がゆるくなり本発明の目的であるバックフォーカスを充分に長く保つことが困難となり、下限を越えると広角端において第2群から発散してくる光線束が第3群に入射する際に発生する高次の球面収差を補正することが困難となって高性能化を達成できなくなる。

【0041】さて、望遠端の色収差を充分に補正するために第2群は、少なくとも2枚の負レンズと少なくとも1枚の正レンズで構成されていればよいが、本実施例では前述のように第2レンズ群と第3レンズ群の主点間隔を拡大するため該第2レンズ群の最も像面側に負レンズを配置してさらにバックフォーカスを長くすることに貢献している。

【0042】また更に良好な収差補正、特に色収差を良好に補正するためには、第1~3、第9実施例に示す如く第3群に少なくとも1つの接合レンズを有することである。先にも述べたように、ビデオカメラの高画質化にともない、従来あまり問題にならなかった色収差、特に倍率色収差が問題となりこれを良好に補正している。

【0043】又、本実施例では、第1レンズ群の像を小さくするために開口絞りを第3レンズ群直前に配置したが、この位置に限ることなく、第3レンズ群と第4レンズ群との間でも、、又、第3レンズ群中の負レンズと正レンズとの間でもさしつかえない。

【0044】尚、本実施例では、第3レンズ群を順に 負、正として、射出瞳を長くし、ズームレンズを射出す る光線の状態か略テレセントリックとなるようにして、 その後方に配置された色分解プリズムに入射する光線の 角度を緩くすることにより、色分解系の波長による反射 特性変化を解消し、色分解を忠実に行い画像の色再現性 を非常に良くしている。

【0045】また、本レンズのように高倍率のレンズでは、テレ端の焦点距離が非常に長くなり、テレ端およびその付近の性能が該第2群に大きく影響されてくる。そして、この第2レンズ群に非球面を導入すれば光学性能を上げることが可能である。

るもので、上限値を超えるほどDを大きくとると全長の 長大化をまねき好ましくなく、下限値を超えるとフォー カスのための充分な空間を確保できなくなり、ズームレ ンズの操作性に支障がでてくる。

【0039】又、第3レンズ群の最も物体側のレンズ面の曲率半径を $R_{31f}$ 、第3レンズ群の最も物体側に位置するレンズの焦点距離を  $f_{31}$ 、第3レンズ群の焦点距離を  $f_{3}$  とした時、

【0046】なお、非球面は、基本的に球面収差の補正を目的としているため、レンズの周辺部にいくにしたがって正の屈折力が弱くなる形状となることが望ましい。 【0047】更に、良好な収差補正、特に色収差を良好に補正するためには、第4群中の少なくとも1つの正レンズは、

 $\nu_{\rm d} > 64.0$ 

を満足するガラスで構成することである。ただし、レ<sub>4</sub>はガラスのアッベ数である。

【0048】この条件式は、倍率色収差を良好に補正するための条件で、条件式の下限値を越えてアッベ数を小さくすると、倍率色収差がアンダーになり好ましくない。

【0049】以下に、本発明の実施例を記載する。

【0050】数値実施例において、Riは物体側より順に第i番目のレンズ面の曲率半径、Diは、物体側より順に第i番目のレンズ厚及び空気間隔、Niとviはそれぞれ物体側より順に第i番目のレンズのガラスの屈折率とアッベ数である。

【0051】また、数値実施例1におけるR28 $\sim$ R29、数値実施例2、3、9におけるR26 $\sim$ R27、数値実施例4 $\sim$ 8におけるR24 $\sim$ R25等は保護ガラス部、数値実施例1におけるR30 $\sim$ R33、数値実施例2、3、9におけるR28 $\sim$ R31数値実施例4 $\sim$ 8におけるR26 $\sim$ R29等は、色分解プリズム、光学フィルター、フェースプレート等のガラスブロックを示す。【0052】又、前述の各条件式と数値実施例における諸数値との関係を表-1に示す。

【0053】非球面形状は、光軸方向にX軸、光軸と垂直方向H軸、光の進行方向を正とし、Rを近軸曲率半径、各非球面係数をK,B,C,D,Eとしたとき、

[0054]

【外3】

 $X = \frac{(1/R)H^2}{1 \times \sqrt{1 - (1+K)(H/R)^2}} + B H^4 + C H^6 + D H^8 + E H^{10}$ 

なる式で表している。

【0055】また例えば「 $e-0^x$ 」の表示は「 $10^{-x}$ 」を意味する。

[0056]

# 【表1】

				- 61	<u> </u>	_				
条件式		数值実施例								
*11-7	1	2	3	4	5	6	7	8	9	
(1)	10. 59	10. 90	11.09	9. 96	9. 59	10.03	10. 03	10. 04	9. 08	
(2)	2, 428	1. 313	1. 338	3. 360	3. 191	3. 296	3. 299	3. 353	1. 373	
(3)	2, 304	2. 483	2, 608	2. 824	2. 648	2. 750	2, 771	2. 893	2. 880	
(4)	0. 935	0. 932	0. 908	0. 917	0. 925	0. 921	0. 921	0. 918	0. 998	
(5)	5. 159	5. 178	5. 265	5. 281	5. 220	5. 294	5, 288	5. 278	5. 266	
(6)	0. 225	0. 192	0. 208	0. 260	0. 228	0. 253	0. 255	0. 258	0. 20	
(7)	-0. 255	-0. 328	-0. 386	-0. 269	-0. 276	-0. 268	-0. 275	-0. 257	-0. 269	
(8)	0. 412	0. 597	0. 758	0. 598	0. 548	0. 575	0. 594	0. 593	0. 750	

[0057]

【外4】

# 数值実施例1

	f=1~15, 42		Fno=1. 65~2. 61	2ω= 59,	0° ~4. 2°
R1 =	14. 996	D 1=	0. 30	N 1= 1.846660	
R2 =	7. 420	D 2=	1. 01	N 2= 1.603112	ν 1= 23.8
R3 =	-55. 755	D 3=	0. 04	N 2- 1.000112	ν 2= 60.7
R4 =	6. 528	D 4=	0, 58	N 3= 1.696797	. 2
R5 =	16. 528	D 5=		1. 0- 1. 000/0/	ν 3= 55. 5
R6=	6. 618	D 6=	0, 16	N 4= 1,882997	ν 4= 40.8
R7 =	1. 639	D 7=	0. 67	11 11 002001	V 4= 40. 0
R8 =	-5. 612	D 8=	0. 14	N 5= 1,882997	ν 5= 40.8
R 9 =	6. 435	D 9=	0. 11	1, 0 1, 002007	D 3- 40. a
R10 =	3. 282	D10=	0. 55	N 6= 1,846660	ν 6= 23.8
R11 =	-4. 917	D11=	0. 09	1. 0 1, 010000	V U- 23. 0
R12 =	-3, 110	D12=	0. 14	N 7= 1.772499	ν 7= 49, 6
R13 =	52. 786	D13= 7			D (- 45. U
R14 =	(紋り)	D14=	0. 60		
R15 =	-4. 354	D15=	0. 14	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	7. 442	D16=	0. 44	N 9= 1.846660	ν 9= 23, 8
R17 =	-12. 275	D17=	0. 39		₽ D- 2d, 0
R18*=	12. 057	D18=	0. 81	N10= 1.583126	ν 10= 59. 4
R19 =	-3. 212	D19=	0. 17	N11= 1. 846660	ν 11= 23. 8
R20 =	-4. 966	D20= ī	可変		- 11 20.0
R21 =	7. 169	D21=	0. 60	N12= 1, 583126	ν 12= 59. 4
R22 =	-10, 614	D22=	0. 03		V 12 00. 4
R23 =	10. 386	D23=	0. 18	N13= 1.805181	ν 13= 25, 4
<b>R24</b> =	3. 038	D24=	0.74	N14= 1. 487490	ν 14= 70. 2
R25 =	-68. 690	D25=	0. 03		- 11 10.0
R26 =	5. 180	D26=	0. 42	N15= 1.603420	ν 15= 38. 0
R27 =	18. 977	D27=	0. 35		- 10 00.0
R <b>28</b> =	<b>∞</b>	D28=	0. 35	N16= 1.516330	ν 16= 64. 2
R29 =	œ	D29=	0. 71		
R30 =	00	D30=	0. 24	N17= 1.550000	ν 17= 60, 0
R31 =	∞	D31=	3. 54	N18- 1.589130	ν 18= 61. 2
R32 =	<b>∞</b>	D32=	0. 42	N19= 1.520000	ν 19= 64. O
R33 =	m				

焦点距離 可変間隔	1. 00	6. 04	15. 42
D 5	0. 16	5. 31	6. 76
D 13	6. 89	1. 75	0. 30
D 20	3. 50	2. 49	3. 47

\*印非球面 非球面係数 R18 k=-1.59540e+00 B=-2.75872e-03 C=2.79593e-04 D=-1.02196e-04 E=1.51980e-05

[0058]

【外5】

	f=1~15. 43		Fno=1. 65~2. 65	$2\omega = 59.0$	)° ~4. 2°
R1 =	14. 448	D 1=	0. 30	N 1= 1.846660	ν 1= 23.8
R2 =	7. 307	D 2=	0. 99	N 2= 1.603112	ν 1- 43.0 ν 2= 60.7
R3 =	-68. 7 <b>44</b>	D 3=	0. 04	. 5 1.000112	ν 2= 00. I
R4 =	6. 579	D 4=	0. 57	N 3= 1.696797	ν 3= 55.5
R 5 =	17. 338	D 5=	可変	0 1,000/0/	v 3- 33. 5
R 6 =	7. 309	D 6=	0.16	N 4= 1,882997	. 4- 40 0
R 7 =	1. 622	D 7=	0. 65	- 1 11000001	ν 4= 40.8
R 8 =	-5. 306	D 8=	0. 14	N 5= 1.882997	ν 5= 40.8
R 9 =	8. <del>4</del> 31	D 9=	0. 11	0 11 002007	V 3- 40. 8
R10 =	3. 341	D10=	0. 5B	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	-5. 076	D11=	0. 06		ν U- 23. g
R12 =	<b>−3. 356</b>	D12=	0. 14	N 7= 1.772499	ν 7= 49.6
R13 =	25. 317	D13= '	可変	- /	0 1- 45. U
R14 =	(紋り)	D14=	0. 57		
R15 =	-5. 556	D15=	0. 14	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	4. 910	D16=	0. 42	N 9= 1, 846660	ν 9= 23.8
R17 =	-54. 213	D17=	0. 55		P 0- 20.0
R18*=	7. 365	D18=	0. 85	N10= 1.583126	ν 10= 59. 4
R19 =	-3. 269	D19=	0. 17	N11= 1.846660	ν 11= 23. 8
R20 =	-5. 610	D20= ī	可変		P 11- 20.0
R21*=	10. 245	D21=	0. 53	N12= 1. 583126	ν 12= 59. 4
R22 =	-11. 430	D22=	0. 03		12 00.4
R23 =	4. 850	D23=	0. 18	N13= 1.846660	ν 13= 23, 8
R24 =	2, 832	D24=	0. 92	N14= 1, 487490	ν 14= 70, 2
R25 =	-11. 531	D25=	0. 35		
R26 =	00	D26=	<b>0. 3</b> 5	N15= 1.516330	ν 15= 64, 2
R27 =	<b>∞</b>	D27=	0. 71		- 10 01, 5
R28 =	<b>∞</b>	D28=	0. 24	N16= 1. 550000	ν 16= 60, 0
R29 =	ω	D29=	3. 54	N17= 1. 589130	ν 17= 61. 2
R30 =	<b>0</b> 0	D30=	0. 42	N18= 1. 520000	ν18= 64. 0
R31 =	~				- 10 42.0

焦点距離可変間隔	1. 00	6. 15	15. 43
D 5	0. 16	5. 31	6. 76
D 13	6. 90	1. 76	0. 31
D 20	2. 99	1. 95	2. 96

\*日非球面 非球面係数 R18 k=1.71304e+00 B=-3.52919e-03 C= 1.32785e-04 D=-7.87389e-05 E= 1.36494e-05 R21 k=9.97285e+00 B=-1.90572e-03 C=-8.84882e-05 D= 3.08971e-05 E=-5.17678e-08

[0059]

	f=1~16.08		Fno=1. 65~2. 75	$2\omega = 59$ .	0° ~4, 0°
R 1 =	14. 556	D 1=	0.30	N 1= 1. 846660	ν 1= 23.8
R2 =	7. 387	D 2≈	0. 99	N 2= 1. 603112	
R 3 =	-66. 855	D 3=	0. 04	N B- 1, 000116	ν 2= 60.7
R 4 =	6. 536	D 4=	0. 57	N 3= 1.696797	ν 3= 55.5
R 5 =	17. 133	D 5=		1.000131	ν 3= 33. 5
R6 =	7, 155	D 6=	0. 16	N 4= 1.882997	ν 4= 40.8
R 7 =	1. 600	D 7=	0. 65	1 1 1,000007	V 4- 4U. 0
R 8 =	-5. 391	D 8=	0. 14	N 5= 1.882997	ν 5= 40.8
R 9 =	8. 731	D 9=	0. 11	0 1,000,007	0 3- 40. 6
R10 =	3. 271	D10=	0. 58	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	<b>−5. 348</b>	D11=	0. 08		V 0- 20. 0
R12 =	-3. <b>464</b>	D12=	0. 14	N 7= 1.772499	ν 7= 49.6
R13 =	21. 334	D13= 7	可変		- 1 - 10. U
R14 =	(統)	D14=	0. 54		
R15 =	-6. <b>4</b> 57	D15=	0. 14	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	4. <del>44</del> 5	D16=	0. 42	N 9= 1.846660	ν 9= 23.8
R17 =	60. 000	D17=	0. 51		
R18*=	7. 173	D18=	0. 85	N10= 1.583126	ν 10= 59. 4
R19 =	-3. 304	D19=	0. 17	N11= 1.846660	ν 11= 23. 8
R20 =	-5. 362	D20= 1	可変		
R21*≃	10. 013	D21=	0. 53	N12= 1.583126	ν 12= 59, 4
R22 =	-14. 510	D22=	0. 03		
R23 =	4. 830	D23=	0. 18	N13= 1.846660	ν 13= 23. 8
R24 =	2. 832	D24=	0. 92	N14= 1. 487490	ν 14= 70, 2
R25 =	-10. 073	D25=	0. 35		
R26 =	<b>∞</b>	D26=	0. 35	N15= 1.516330	ν 15= 64, 2
R27 =	∞	D27=	0. 71		
R28 =	<b>∞</b>	D28=	0. 24	N16= 1.550000	ν 16= 60. O
R29 =	<b>∞</b>	D29=	3. 54	N17= 1. 589130	$\nu$ 17= 61. 2
R30 =	∞	D30=	0. 42	N18= 1. 520000	ν 18= 64. 0
R31 =	<b>o</b>				

焦点距離 可変間隔	1. 00	6. 21	16. 08
D 5	0. 16	5. 41	6. 89
D 13	7. 04	1. 80	0. 32
D 20	3. 36	2. 28	3. 35

\* 印非球面 非球面係数 B18 k=1,70065e+00 B=-3,71689e-03 C= 1,29974e-04 D=-7,31900e-05 E= 1,19400e-05 B21 k=9,54122e+00 B=-1,84461e-03 C=-8,80745e-05 D= 2,61881e-05 E=-4,30759e-06

[0060]

	f=1~16.10		Fno=1, 65~2, 67	2ω= 59. (	1° ~ 1° 1°
R1 =	14. 266	D 1=	0. 30		
R2 =	7. 309	D 2=	1. 01	N 1= 1.846660	ν 1= 23.8
R3 =	-76. 889	D 3=	0.04	N 2= 1.603112	ν 2= 60.7
R4 =	6. 599	D 4=	0.58	N 2 1 000000	
R 5 =	17. 367	D 5= 1		N 3= 1.696797	ν 3≈ 55.5
R 6 =	8. 250	D 6=	0.16	N 4- 1 000000	
R7 =	1. 567	D 7=	0. 67	N 4= 1.882997	ν 4= 40.8
R 8 =	-6. 044	D 8=	0.14	N C- 1 000007	
R 9 =	9. 892	D 9=	0.11	N 5= 1.882997	ν 5= 40.8
R10 =	3. 116	D10=	0.55	N C- 1 840000	
R11 =	-5. 918	D11=	0.05	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R12 =	-4, 064	D12=	0. 14	N 7= 1,772499	
R13 =	10. 682	D13= 🗖		H !- 1, ((2488	ν 7= 49.6
R14 =	(統)	D14=	0.68		
R15 =	-3. 562	D15=	0. 18	N 8= 1.772499	
R16 =	-16. 115	D16=	0. 32	N 5- 1.772488	ν 8= 49.6
R17*-	12. 110	D17=	0. 81	N 9= 1.603112	
R18 =	-3. 604	D18= 可		n 5- 1. 003112	ν 9= 60.7
R19*=	5. 099	D19=	0.66	N10= 1.583126	. 10. 50. 4
R20 =	-27. 004	D20=	0. 30	110- 1. 565125	ν 10= 59. 4
R21 =	12. 568	D21=	0. 18	N11= 1.846660	11 00 0
RZ2 =	4. 078	D22=	0. 78	N12= 1. 487480	ν 11= 23. 8
R23 =	-5. 659	D23=	0. 35	112-1.40/400	ν 12= <b>70</b> . 2
R24 =	8	D24=	0, 35	N13= 1.516330	10 64.0
R25 =	∞	D25=	0. 71	110-11010000	ν 13= 64. 2
R26 =	œ	D26=	0. 24	N14= 1.550000	14 70 0
R27 =	<b>∞</b>	D27=	3. 54	N15= 1.589130	ν 14= 60. 0
R28 =	<b>∞</b>	D28=	0. 42	N16= 1. 520000	ν 15= 61, 2
R29 =	<b>∞</b>		<b>**</b>	1.10- 1.020000	ν 16= 64, Q

焦点距離 可変間隔	1. 00	5. 98	16. 10
D 5	0. 16	5. 37	6. 84
D 13	7. 01	1. 81	0. 34
D 18	4. 16	3. 15	4. 19

\*印非球面 非球面係数 R17 k=2.56943e+01 B=-6.08402e-03 C=-1.11466e-04 D=-2.83007e-05 E=0.00000e+00 R19 k=6.27497e-01 B=-3.50832e-03 C= 4.82436e-05 D=-1.48759e-05 E=0.00000e+00

[0061]

	f=1~16.08		Fno=1. 65~2. 68	$2\omega = 59$ .	0° ~4.0°
R1 =	13. 491	D 1=	0. 30	N 1= 1.846660	ν 1= 23.8
R2 =	7. 108	D 2=	1. 01	N 2= 1.603112	ν 2= 60.7
R 3 =	-156. 379	D 3=	0. 04	1.000110	V 2- 00. 1
R4 =	6. 721	D 4=	0. 58	N 3= 1.696797	ν 3= 55.5
R5 =	18. 681	D 5=		5 2, 666/6/	V 3- 33. 3
R6 =	8. 425	D 6=	0. 16	N 4= 1,834807	ν 4= 42.7
R7 =	1. 508	D 7=	0. 67	1 11001001	V 4- 42, 1
R8 =	-5. 965	D 8=	0. 14	N 5= 1,834807	ν 5= 42.7
R 9 =	7. 802	D 9=	0. 11	0 1.001001	0 5- 42. 1
R10 =	3. 066	D10=	0, 55	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	-7. 878	D11=	0, 05		V 0- 20. 0
R12 =	-4. 920	D12=	0. 14	N 7= 1,772499	ν 7= 49.6
R13 =	12. 676	D13= 7	可変		J 1 45. 0
R14 =	(紋り)	D14=	0. 67		
R15 =	-3. 452	D15=	0. 18	N B= 1.696797	ν 8= 55.5
R16 =	-16. 552	D16=	0. 28		P 0-00.5
R17*=	11. 329	D17=	0. 81	N 9= 1.583126	ν 9≔ 59 <sub>-</sub> 4
R18 =	<b>-3</b> . 550	D18= î	可変		P 5 00.4
R19*=	4. 725	D19=	0.65	N10= 1, 583126	v 10= 59. 4
R20 =	<b>-34</b> . 150	D20=	0.30		P 10 00. 4
R21 =	13. 584	D21=	0. 18	N11= 1. 846660	ν 11= 23. 8
R22 =	<b>3</b> . <b>86</b> 1	D22=	0.78	N12= 1, 487490	ν12= 70. 2
R23 =	<b>−5. 180</b>	D23=	0. 35	_, _, _,	V 15 10, U
R24 =	œ	D24=	0. 35	N13= 1. 516330	ν 13= 64, 2
R25 =	œ	D25=	0. 71		7 10 01. 0
R26 =	œ	D26=	0. 24	N14= 1, 550000	ν 14= 60, 0
R27 =	00	D27=	3. 54	N15= 1. 589130	ν15= 61. 2
R28 =	∞	D28=	0.42	N16= 1, 520000	ν 16= 64. 0
R29 =	∞				0 0

無点距離可変間隔	1. 00	6. 07	16. 08
D 5	0. 16	5. 42	6. 90
D 13	7. 08	1. 81	0. 33
D 18	3. 63	2. 63	3. 67

\*印非球面 非球面條数 B17 k=2.18527e+01 B=-6.25263e-03 C=-1.88327e-04 D=-1.78777e-05 E=0.00000e+00 R19 k=6.43103e-01 B=-4.14656e-03 C= 5.29237e-05 D=-2.13505e-05 E=0.00000e+00

[0062]

	f=1~16.10	F	no=1. 65~2, 67	2ω= 59, 0°	~4 nº
R1 =	13. 746	D 1=	0.30	N 1= 1. 846660	
R2 =	7. 190	D 2=	1. 01	N 2= 1.603112	ν 1= 23.8
R 3 =	-111.074	D 3=	0. 04	N 2- 1. 003112	ν 2= 60.7
R4 =	6. 652	D 4=	0. 58	N 3= 1. 696797	
R 5 =	17. 839	D 5= 可		N 3- 1. 030/8/	ν 3= 55.5
R6 =	8, 785	D 6=	0.16	N 4= 1.834807	
R 7 =	1. 517	D 7=	0. 64	14- 1. 004001	ν 4= 42,7
R 8 =	-6. 121	D 8=	0.14	N 5= 1, 882997	
R 9 =	8. 341	D 8≃	0. 11	n u- 1.002881	ν 5= 40.8
R10 =	3. 088	D10=	0. 55	N 6= 1.846660	
R11 =	-7. 139	D11=	0. 05	11 0- 1. 040000	ν 6= 23.8
R12 =	<b>-4</b> . 657	D12=	0. 14	N 7= 1,772499	. 7 10 0
R13 =	12. 972	D13= 🗐		11 1- 1. 172488	ν 7= 49.6
R14 =	(殺力)	D14=	0.65		
R15 =	-3. 626	D15=	0. 18	N 8= 1.772499	9_ 40 0
R16 =	-14. 465	D16=	0. 37	N 0- 1. 112400	ν 8= 49.6
R17*=	12. 097	D17=	0. 81	N 9= 1,583126	ν 9= 59.4
R18 =	-3. 671	D18= 可多		H D- 1, 303120	ν 9= 59.4
R19*=	4. 970	D19=	0. 64	N10= 1.583126	10- 50 4
R20 =	-50. 896	D20=	0. 30	1. 000120	v 10= 59. 4
R21 =	10. 878	D21=	0. 18	N11= 1.846660	ν 11= <b>23.</b> 8
R22 =	3. 860	D22=	0. 80	N12= 1. 487490	$v_{11} = 23.8$ $v_{12} = 70.2$
R23 =	-5. 570	D23=	0. 35	1, 10/100	V 12= 10. Z
R24 =	<b>c</b>	D24=	0, 35	N13= 1.516330	ν 13= 64. 2
R25 =	œ	D25=	0. 71	1.10 1.010000	ν 13= 04. Z
R26 =	<b>∞</b>	D26=	0. 24	N14= 1.550000	v.14= 60 0
R27 =	∞	D27=	3. 54	N15= 1. 589130	ν 14≈ 60. 0 ν 15= 61. 2
R28 =	∞	D28=	0. 42	N16= 1, 520000	
R29 =	œ			1.020000	ν 16= 64. O

焦点距離可変間隔	1.00	6, 00	16. 10
D 5	0. 17	5. 40	6. 88
D 13	7. 05	1. 81	0. 33
D 18	4. 03	3. 03	4. 07

\*印非球面 非球面係数 R17 k=2.27903e+01 B=-5.62838e-03 C=-1.18773e-04 D=-1.36886e-05 E=0.00000E+00 B19 k=7.41373e-01 B=-3.61778e-03 C= 1.31439e-05 D=-1.23548e-05 E=0.00000e+00

[0063]

【外10】

	f=1~16.10		Fno=1. 65~2. 68	$2\omega = 59.0$	0° ~4.0°
R1 =	13. 567	D 1=	0. 30	N 1= 1.846680	ν 1= 23.8
R2 =	7. 118	D 2=	1. 01	N 2= 1.603112	ν 2= 60.7
R 3 =	-125. 995	D 3=	0. 01	1. 0 1. 000112	ν 2- 00. I
R 4 =	6. 654	D 4=	0. 58	N 3= 1,696797	ν 3= 55.5
R 5 =	18. 010	D 5= 1		0 1.000107	V 3- 33. 3
R6 =	8. 678	D 6=	0, 16	N 4= 1.882997	ν 4= 40.8
R 7 =	1. 526	D 7=	0. 64		P 4- 40. 0
R8 =	-5. 907	D 8=	0. 14	N 5= 1.834807	ν 5= 42.7
R 9 =	7. 868	D 9=	0. 11		V 3- 42. 1
R10 =	3. 102	D10=	0. 55	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	-6. 652	D11=	0. 04	- 1 11 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1 1	V 0- 20.0
R12 =	-4. 703	D12=	0. 14	N 7= 1.772499	ν 7= 49.6
R13 =	13. 795	D13= T	可変		7 1 40.0
R14 =	(紋り)	D14=	0. 65		
R15 =	-3. 705	D15=	0. 18	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	-16. 327	D16=	0. 35		- 0 10.0
R17*=	11. 960	D17=	0. 81	N 9= 1.583126	ν 9= 59.4
R18 =	-3. 626	D18= 7	可変	·-	
R19*=	5. 020	D19=	0. 64	N10= 1. 583126	ν 10= 59, 4
R20 =	-54. 719	D20=	0. 30		
R21 =	10. 668	D21=	0. 18	N11= 1. 846660	ν 11= 23. 8
R22 =	3. 837	D22=	0. 81	N12= 1, 487490	ν 12= 70, 2
R23 =	-5. <b>488</b>	D23=	0. 35		
R24 =	<b>∞</b>	D24=	0. 35	N13= 1.516330	ν 13= 64, 2
R25 =	<b>∞</b>	D25=	0. 71		
R26 =	∞	D26=	0. 24	N14= 1.550000	ν 14= 60, 0
R27 =	80	D27=	3. 54	N15= 1. 589130	ν 15= 61, 2
R28 =	<b>∞</b>	D28=	0. 42	N16= 1. 520000	ν 16= 64. 0
R29 =	∞				01.0

無点距離可変間隔	1. 00	5. 99	16. 10
D 5	0. 17	5. 42	6, 90
D 13	7. 05	1. 81	0, 33
D 18	4. 07	3. 07	4, 11

\*印非球面 非球面係数 B17 k=2 23235e+01 B=-5.82580e-03 C=-1.05814e-04 D=-1.52391e-05 E=0.00000e+00 R19 k=7.55412e-01 B=-3.56320e-03 C= 1.14992e-05 D=-1.20454e-05 E=0.00000e+00

[0064]

【外11】

	f=1~16.10	Fno	=1.65~2.68	2ω= 59.0°	~4.0°
R1 =	14. 274	D 1=	0. 30	N 1= 1.846660	ν 1= 23.8
R2 =	7. 309	D 2=	1. 01	N 2= 1.603112	ν 2= 60.7
R 3 =	-76. 524	D 3=	0. 04	., - 1, 000111	V 2- 00.1
R4 =	6. 599	D 4=	0. 58	N 3= 1,696797	ν 3= 55.5
R5 =	17. 369	D 5= 可変			- 5 55.0
R6 =	8. 182	D 6=	0, 16	N 4= 1.882997	ν 4= 40.8
R 7 =	1. 559	D 7=	0. 67		
R 8 =	-6. 012	D 8=	0. 14	N 5= 1,882997	ν 5= 40, 8
R 9 =	10. 283	D 9=	0. 11		- 0 10.0
R10 =	3. 100	D10=	0. 55	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	− <b>8. 133</b>	D11=	0. 05		
R12 =	-4. <b>154</b>	D12=	0. 14	N 7= 1, 772499	ν 7= 49.6
R13 =	10. 551	D13= 可変			
R14 =	(紋り)	D14=	0. 66		
R15 =	-3. 512	D15=	0. 18	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	-15. 411	D16=	0. 32		
R17*=	11. 773	D17=	0. 81	N 9= 1.583126	ν 9= 59.4
R18 =	-3. 512	D18= 可変			
R19*=	5. 060	D19=	0. 67	N10= 1.583126	ν 10= 59.4
R20 =	<b>-25. 181</b>	D20=	0. 30		
R21 =	13. 185	D21=	0. 18	N11= 1.846660	ν 11= 23. 8
R22 =	4, 105	D22=	0. 78	N12= 1, 487490	ν 12= 70, 2
R23 =	-5. 634	D23=	0. 35		
<b>R24</b> =	œ	D24=	0. 35	N13= 1,516330	ν 13= 64, 2
R25 =	œ	D25=	0. 71		
R26 =	œ	D26=	0. 24	N14= 1.550000	ν 14= 60. 0
R27 =	∞	D27=	3. 54	N15= 1. 589130	ν 15= 61. 2
R28 =	∞	D28=	0. 42	N16= 1.520000	ν 16= 64. O
R29 =	<b>∞</b>				

焦点距離 可変間隔	1.00	6. 00	16. 10
D 5	0.16	5. 37	6. 84
D 13	7. 02	1.81	0.34
D 18	4. 11	3.11	4. 16

\*印非球面 非球面條数 R17 k=2.24174e+01 B=-6.23144e-03 C=-1.05546e-04 D=-1.73115e-05 E=0.00000e+00 R19 k=5.10561e-01 B=-3.44827e-03 C= 4.58683e-05 D=-1.23288e-05 E=0.00000e+00

[0065]

【外12】

	f=1~14.61		Fno=1. 65~2. 53	2ω= 59, (	1° ~4.4°
R1 =	14. 769	D 1=	0. 30	N 1= 1.846680	
R2 =	7. 439	D 2=	0. 99	N 2= 1.603112	ν 1= 23.8 2= co.π
R3 =	-75. <b>42</b> 7	D 3=	0. 04	N 2- 1.003112	ν 2= 60.7
R4 =	6. 741	D 4=	0. 57	N 3= 1.696797	. 2 55 5
R 5 =	17. 783	D 5= 🗃		., 0 1.000707	ν 3= 55.5
R 6 =	6. 595	D 6=	0. 16	N 4= 1.882997	ν 4= 40.8
R 7 =	1. 630	D 7=	0. 65	11 1 1,002001	ν 4- 40. δ
R 8 =	-4. 919	D 8=	0. 14	N 5= 1,882997	ν 5= 40.8
R 9 =	7. 350	D 9=	0. 11	0 1,002001	V 3- 40. 8
R10 =	3. 412	D10=	0, 58	N 6= 1.846660	ν 6= 23.8
R11 =	<b>−4.</b> 519	D11=	0. 08	0 1/010000	V 0- 23.0
R12 =	-3. 099	D12=	0. 14	N 7= 1.772499	ν 7= 49.6
R13 =	51. 053	D13= 🛱	変	- 1 -1110200	D 1- 48. U
R14 =	(紋り)	D14=	0. 55		
R15 =	-5. 958	D15=	0. 14	N 8= 1.772499	ν 8= 49.6
R16 =	4. 450	D16=	0. 42	N 9= 1. 846660	ν 9= 23.8
R17 -	67. 055	D17=	0. 34		P 0- 20.0
R18*=	6. 761	D18=	0. 85	N10= 1.583126	ν 10= 59. 4
R19 =	-3. 017	D19=	0. 17	N11= 1, 846660	ν11= 23. 8
<b>R20</b> =	-4. 923	D20= 可	変		P 11- 241 0
R21*=	10. 622	D21=	0. 53	N12= 1. 516330	ν 12= 64, 2
R22 =	-12, 034	D22=	0. 03		- 12 04.2
R23 =	4. 856	D23=	0. 18	N13= 1.846660	ν13≃ 23.8
R24 =	2. 832	D24=	0. 92	N14= 1, 516330	ν14= 64. 2
R25 =	-11. 264	D25=	可変		• • • •
R26*=	-5. 117	D26=	0. 35	N15= 1.516330	ν 15= 64. 2
R27 =	-4. 790	D27=	0. 71		
R28 =	<b>∞</b>	D28=	0. 24	N16= 1.550000	ν 16= 60. 0
R29 =	œ	D29=	3. 54	N17= 1.589130	ν 17= 61. 2
R30 =	∞	D30=	0. 42	N18= 1.520000	ν 18= 64. 0
R31 =	∞				01.0

焦点距離可変間隔	1.00	6. 03	14, 61
D 5	0. 16	5. 41	6. 89
D 13	7. 03	1. 78	0. 30
D 20	3. 46	2. 26	3. 03
D 25	0. 71	1. 91	1. 14

# \*印非球面

非球面係数

R18 k=1.42924e+00 B=-3.77394e-03 C= 8.07351e-05 D=-4.17413e-05 E= 8.03871e-06 R21 k=1.02571e+01 B=-1.93447e-03 C=-8.46904e-05 D= 2.46044e-05 E=-3.54895e-06 R26 k=2.07625e-01 B=-3.08758e-04 C= 1.00476e-04 D= 1.13951e-05 E=-1.14348e-05

# [0066]

【発明の効果】以上説明したように構成することによ り、変倍比15以上と高変倍でFNo. 1.6程度と大 口径を確保しながらも、色分解用プリズム等の光学素子 やズームレンズ部の保護を目的とした光学素子が入るバ ックフォーカス空間を充分に確保しつつ全ズーム域・全 物体距離にわたって良好な性能を有するリアフォーカス 式のズームレンズの提供が可能になり、このズームレン ズを用いて小型軽量高性能なレンズ着脱式ビデオカメラ を実現することができる。

# 【図面の簡単な説明】

- 【図1】本発明に関する数値実施例1のレンズ断面図。
- 【図2】本発明に関する数値実施例2のレンズ断面図。
- 【図3】本発明に関する数値実施例3のレンズ断面図。
- 【図4】本発明に関する数値実施例4のレンズ断面図。
- 【図5】本発明に関する数値実施例5のレンズ断面図。
- 【図6】本発明に関する数値実施例6のレンズ断面図。
- 【図7】本発明に関する数値実施例7のレンズ断面図。
- 【図8】本発明に関する数値実施例8のレンズ断面図。

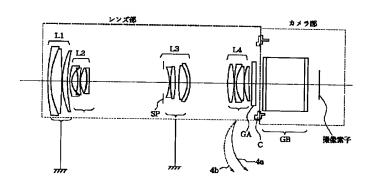
- 【図9】本発明に関する数値実施例9のレンズ断面図。
- 【図10】本発明に関する数値実施例1の諸収差図。
- 【図11】本発明に関する数値実施例2の諸収差図。
- 【図12】本発明に関する数値実施例3の諸収差図。
- 【図13】本発明に関する数値実施例4の諸収差図。
- 【図14】本発明に関する数値実施例5の諸収差図。
- 【図15】本発明に関する数値実施例6の諸収差図。
- 【図16】本発明に関する数値実施例7の諸収差図。
- 【図17】本発明に関する数値実施例8の諸収差図。
- 【図18】本発明に関する数値実施例9の諸収差図。
- 【図19】本発明に関するズームレンズの原理図。

# 【符号の説明】

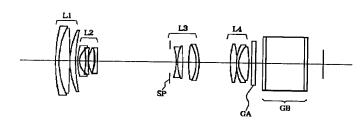
- L1 第1レンズ群
- L2 第2レンズ群
- L3 第3レンズ群
- L4 第4レンズ群
- g g線
- d d線
- ΔM メリディオナル像面

# ΔS サジタル像面

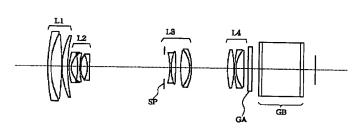
【図1】



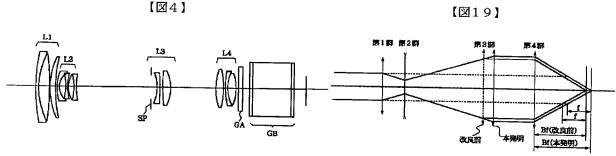
【図2】



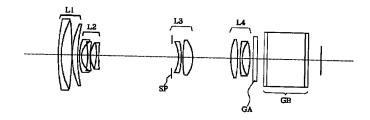
【図3】



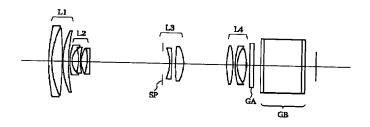
【図4】



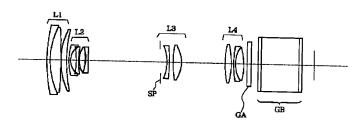
【図5】



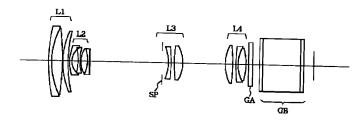
【図6】



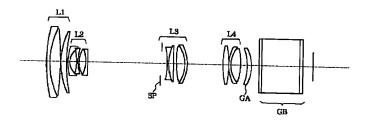
【図7】



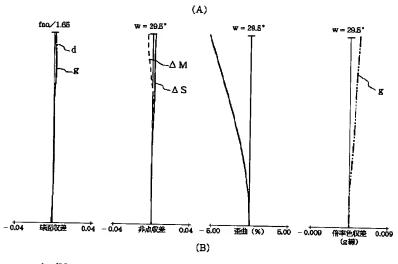
【図8】

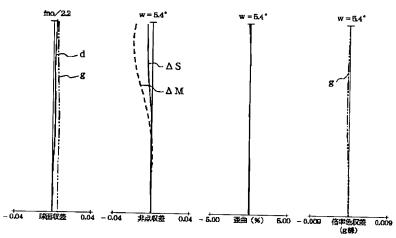


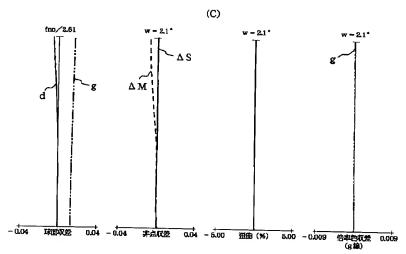
【図9】



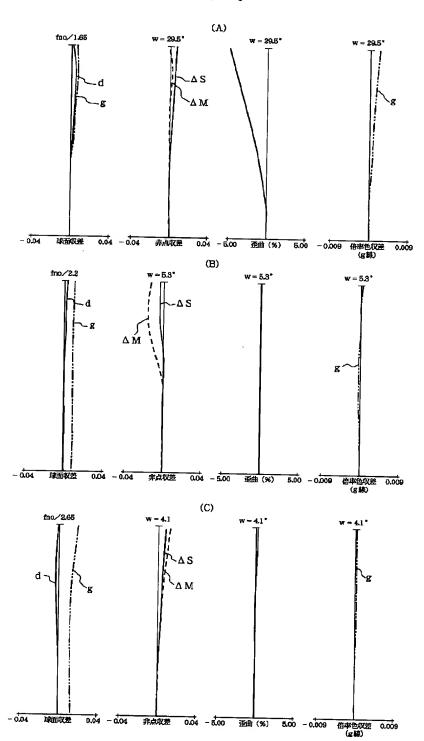
【図10】



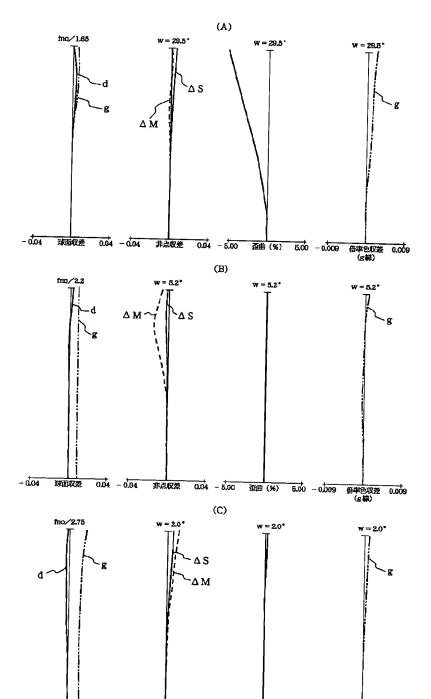




【図11】

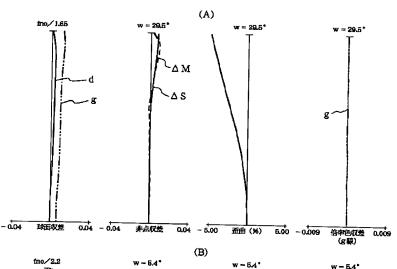


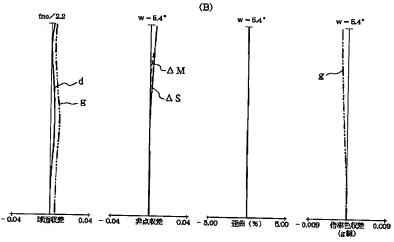
【図12】

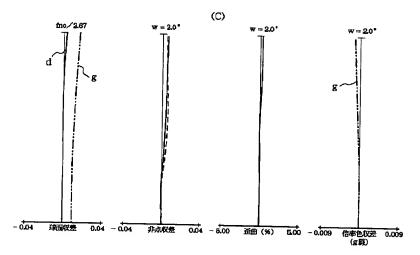


球面収差 0.04 - 0.04 非点収差 0.04 - 5.00 至曲 (%) 5.00 - 0.009 倍率色収差 0.009 (g/kg)

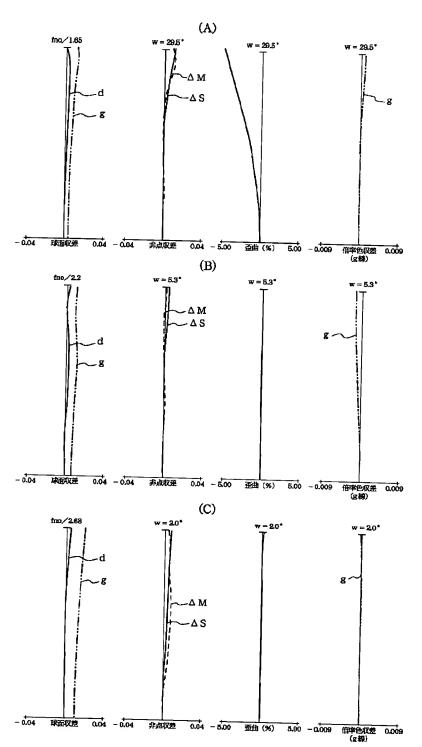
【図13】



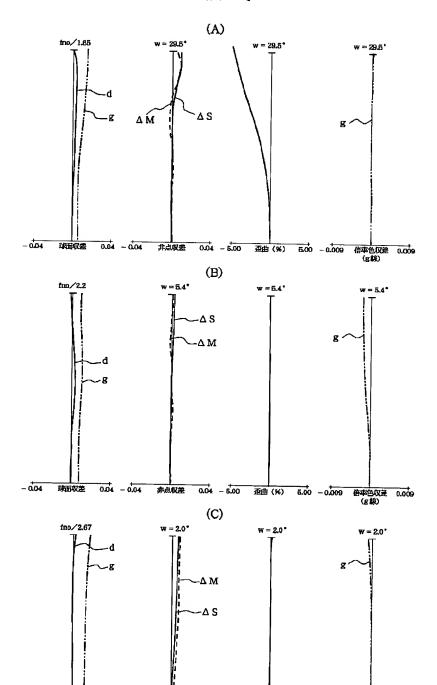




【図14】

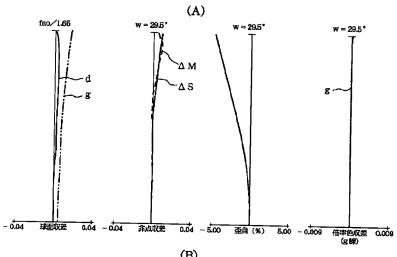


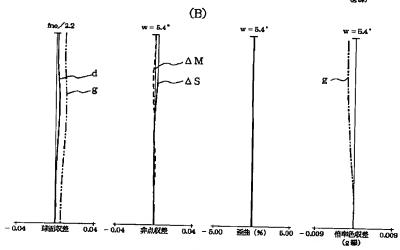
【図15】

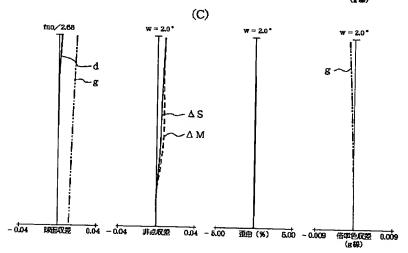


球面収益 0.04 - 0.04 非点収益 0.04 - 5.00 亜曲 (%) 5.00 - 0.009 倍率色収益 0.009 (g 類)

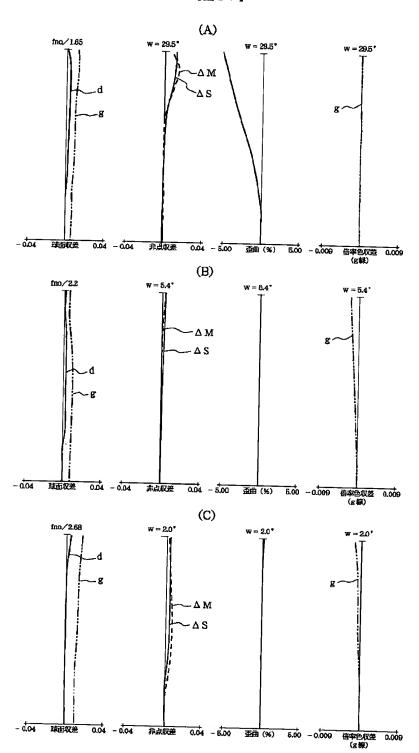
【図16】







【図17】



【図18】

